I-RIM
Istituto di Robotica e
Macchine Intelligenti

1ª Conferenza Italiana di Robotica e Macchine Intelligenti
Roma, 19-20 ottobre 2019

Cerimonia di Premiazione

Award Chairs

Maria Chiara Carrozza, Giuseppe Casalino, Giuseppe Oriolo, Alessandra Sciutti

Finalisti per la Migliore Presentazione Interattiva

- **Soft actuators for a new generation of soft bodied robots**
  Matteo Cianchetti, Cecilia Laschi (SS Sant'Anna)
- **Adaptive admittance control for a safe and efficient human-robot interaction**
  Federica Ferraguti, Chiara Talignani Landi, Lorenzo Sabattini, Marcello Bonfé, Cesare Fantuzzi, Cristian Secchi (Univ Modena e Reggio Emilia)
- **Online Trajectory Generation for Step Recovery in Bipedal Robot Locomotion**
  Milad Shafiee Ashtiani, Giulio Romualdi, Stefano Dafarra, Francisco Javier Andrade Chavez, Daniele Pucci (IIT)
- **Characterization of Surface Anomalies in industrial production processes**
  Roberto Marani, Grazia Cicirelli, Annalisa Milella, Michele Attolico, Antonio Petitti, Tiziana D'Orazio (STIIMA-CNR)
- **An Industrial Intelligent Autonomous Recycling System using a Deep Learning Approach**
  Olivia Nocentini, Jaeseok Kim, Filippo Cavallo (SS Sant'Anna)
- **WRAPP-up: a dual arm robot for intralogistics**
  Lucia Pallottino (Univ Pisa), Manuel Giuseppe Catalano (IIT), Manolo Garabini (Univ Pisa), Alessandro Settimi (Univ Pisa), Danilo Caporale (Univ Pisa), Antonio Bicchi (IIT e Univ Pisa), Giorgio Grioli (IIT)
- **Towards Generalization in Target-Driven Visual Navigation by Using Deep Reinforcement Learning**
  Alessandro Devo, Giacomo Mezzetti, Gabriele Costante, Paolo Valigi (Univ Perugia)
- **Towards intelligent automated manipulation of fertilized zebrafish eggs**
  Serena Ruggeri (STIIMA-CNR), Gianmauro Fontana (STIIMA-CNR), Giovanni Legnani (Univ Brescia), Irene Fassi (STIIMA-CNR)
- **A novel approach to decode hand motor tasks from intraneural recordings in an amputee**
  Marina Cracchiolo, Giacomo Valle, Ivo Strauss, Alberto Manzoni, Silvestro Micera (SS Sant'Anna)
- **Towards Aerial Humanoid Robotics**
  Daniele Pucci, Luca Fiorio, Silvio Traversaro, Gabriele Nava, Giuseppe L'Erario, Hosameldin Awadalla, Fabio Bergonti, Giorgio Metta (IIT)
- **Dynamic Motion Planning for Autonomous Assistive Surgical Robots**
  Alessio Sozzi (Univ Ferrara), Marcello Bonfè (Univ Ferrara), Saverio Farsoni (Univ Ferrara), Giacomo De Rossi (Univ Verona), Riccardo Muradore (Univ Verona)
- **Experimental Robotic Systems for Design, Development and Testing of Orthopaedic Devices**
  Nicola Sancisi, Michele Conconi, Vincenzo Parenti-Castelli (Univ Bologna)
- **Octopus-inspired Technologies for Grasping and Manipulation Tasks**
  Barbara Mazzolai, Alessio Mondini, Francesca Tramacere, Emanuela Del Dottore (IIT)

I-RIM
Istituto di Robotica e
Macchine Intelligenti

1ª Conferenza Italiana di Robotica e Macchine Intelligenti
Roma, 19-20 ottobre 2019

Premio per la Migliore Presentazione Interattiva

Octopus-inspired Technologies for Grasping and Manipulation Tasks
Barbara Mazzolai, Alessio Mondini, Francesca Tramacere, Emanuela Del Dottore

Conferenza I-RIM 2019
Finalisti per la Migliore Presentazione Orale

I-RIM
Istituto di Robotica e
Macchine Intelligenti

- **Collaborative assembly with holographic cues**
  Costanza Messeri, Andrea Maria Zanchettin, Paolo Rocco (Polit Milano)
- **An Augmented Reality Interface for Improving Task Performance in Close-Proximity Teleoperation**
  Pietro Balatti (IIT), Alessandro De Franco (IIT), Edoardo Lamon (IIT), Elena De Momi (Polit Milano), Arash Ajoudani (IIT)
- **Leveraging over depth in egocentric activity recognition**
  Mirco Planamente (Polit Torino e IIT), Paolo Russo (Sapienza Univ di Roma), Barbara Caputo (Polit Torino e IIT)
- **SoftHand Pro: a Robust and Adaptive Bionic Hand to Enable Physical Interaction**
  Cristina Piazza (Univ Pisa), Manuel Giuseppe Catalano (IIT), Giorgio Grioli (IIT), Antonio Bicchi (IIT)
- **Development of a Twisted String Based Haptic Interface: Design, Preliminary Implementation and Testing**
  Umberto Scarcia, Riccardo Zanella, Davide Chiaravalli, Roberto Meattini, Gianluca Palli, Claudio Melchiorri (Univ Bologna)
- **Swarm robotics for sustainable resource exploitation**
  Dario Albani (Sapienza Univ Roma), Vito Trianni (ISTC-CNR)
- **Experiences in Safe Physical Human-Robot Interaction**
  Khaled Al Khudir, Gabriele Buondonno, Claudio Gaz, Maram Khatib, Emanuele Magrini, Alessandro De Luca (Sapienza Univ Roma)
- **The Closure Signature: a New Approach to Model Soft Robotic Hands**
  Maria Pozzi (Univ Siena), Gionata Salvietti (Univ Siena), Joao Bimbo (IIT), Monica Malvezzi (Univ Siena), Domenico Prattichizzo (Univ Siena)
- **Ink-Jet Printed Electro-Adesive Grippers**
  Yi Chen (STIIMA-CNR), Irene Fassi (STIIMA-CNR), Lorenzo Molinari Tosatti (STIIMA-CNR), Nicolò Berdozzi (Univ Bologna), Vincenzo Parenti Castelli (Univ Bologna), Rocco Vertechy (Univ Bologna)
- **Low-Cost 3D Printed Rolling-Diaphragm Cylinders for Accurate Force Control**
  Marco Bolignari, Marco Fontana (Univ Trento)
- **Self-growing Robots Inspired by Plants**
  Barbara Mazzolai, Emanuela Del Dottore, Alessio Mondini (IIT)
- **Estimating Prediction Uncertainty for CNN-based Visual Odometry**
  Gabriele Costante, Michele Mancini (Univ Perugia)
- **Cleaning tasks knowledge transfer between heterogeneous robots: a deep learning approach**
  Jaeseok Kim (SS Sant'Anna), Nino Cauli (Univ Lisboa), Pedro Vicente (Univ Lisboa), Bruno Damas (Univ Lisboa), Alexandre Bernardino (Univ Lisboa), Josè Santos-Victor (Univ Lisboa), Filippo Cavallo (SS Sant'Anna)

1ª Conferenza Italiana di Robotica e Macchine Intelligenti
Roma, 19-20 ottobre 2019

Premio per la Migliore Presentazione Orale

The Closure Signature: a New Approach to Model Soft Robotic Hands

Maria Pozzi, Gionata Salvietti, Joao Bimbo, Monica Malvezzi, Domenico Prattichizzo